Fábrica de Noobs

Desmistificando: OVNI

Chandelier

Natanael Antonioli

Maio de 2026

1. SUMÁRIO

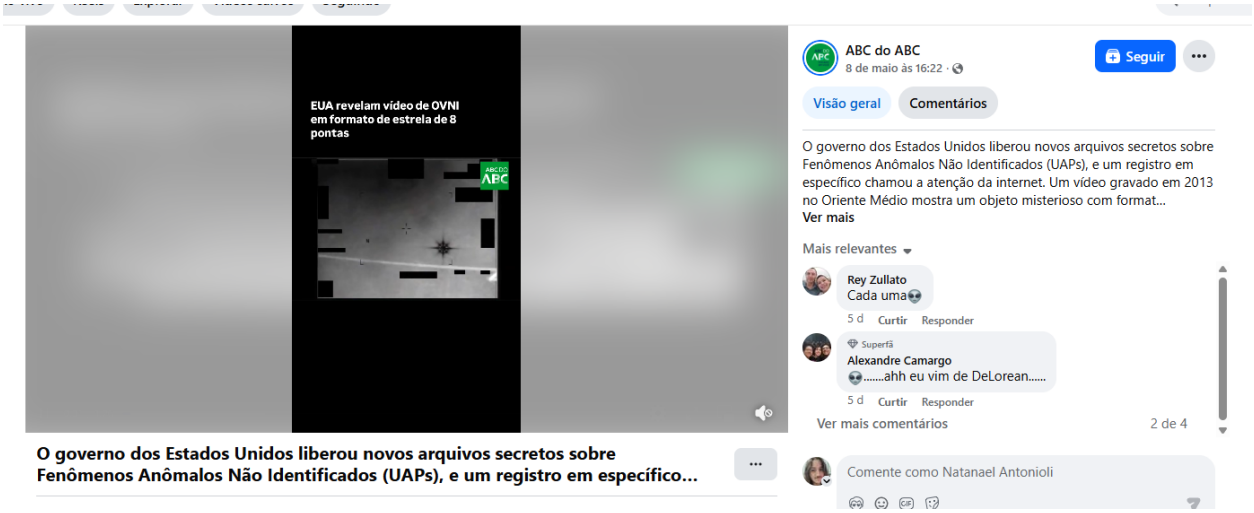
2. Com o que estamos lidando? 3
3. O que já foi revelado oficialmente sobre OVNIs? 4
4. O que é o vídeo *Chandelier*? 6
5. O que sabemos (e não sabemos) sobre as circunstâncias nas quais o vídeo foi feito? 9
6. Qual comprimento de onda é observado? 13
7. Para qual direção a filmagem aponta? 17
8. Qual a forma real do objeto? 19
9. A que distância e tamanho de objeto isso ocorre? 22
10. Vemos um sinalizador preso a um paraquedas? 24
11. Vemos um traço de condensação? 26
12. Então, o que o objeto pode ser? 28
13. O objeto é um OVNI em forma de estrela? 30
14. O OVNI é um anjo bíblico? 33
15. Conclusões 35

2. COM O QUE ESTAMOS LIDANDO?

Um vídeo apelidado *Chandelier*, divulgado na primeira leva de arquivos relativos a fenômenos aéreos não identificados em 2026, mostra um objeto voador semelhante a uma estrela de oito pontas, filmado sobre o Golfo Pérsico em 2013. Especulações do público sugerem um artefato voador com múltiplas pontas, um anjo bíblico ou um simples sinalizador com paraquedas.

A reprodução da história fica por conta do portal *ABC do ABC* (https://www.facebook.com/watch/?v=1184355547071876).

Figura 1: reprodução da história.


EUA revelam vídeo de OVNI em formato de estrela de 8 pontas
O governo dos Estados Unidos liberou novos arquivos secretos sobre Fenômenos Anômalos Não Identificados (UAPs), e um registro em específico...
ABC do ABC
8 de maio às 16:22
Seguir
Visão geral
Comentários
O governo dos Estados Unidos liberou novos arquivos secretos sobre Fenômenos Anômalos Não Identificados (UAPs), e um registro em específico chamou a atenção da internet. Um vídeo gravado em 2013 no Oriente Médio mostra um objeto misterioso com format...
Ver mais
Mais relevantes
Rey Zullato
Cada uma
5 d Curtir Responder
Superfã
Alexandre Camargo
.....ahh eu vim de DeLorean.....
5 d Curtir Responder
Ver mais comentários
2 de 4
Comente como Natanael Antonioli

3. O QUE JÁ FOI REVELADO OFICIALMENTE SOBRE OVNIS?

Um OVNI é um objeto voador não identificado e essa terminologia, quando ampliada para UAP, passou a englobar qualquer fenômeno aéreo não identificado. Por definição, a existência de OVNIs e UAPs é automaticamente confirmada, mas, desde 2017, sabemos que o governo americano **mantém uma base de dados de avistamentos inexplicados** e **uma investigação ativa que busca explica-los**.

O tamanho exato dessa base de dados não é conhecido, mas, segundo relatórios, **está na casa das centenas** e aproximadamente **metade dos avistamentos foram resolvidos por causas mundanas**, como balões, aviões ou pássaros, com uma confiança maior que 95%.

A outra metade compreende objetos ainda não identificados, mas a maior parte compreende vídeos nos quais **a falta de dados impede qualquer asserção com confiança**, significando que **há muitas causas mundanas possíveis, mas nenhuma pode ser confirmada com mais que 95% de confiança**.

Figura 2: menção aos casos para os quais faltam dados.

reported the events to the UAPTF or AARO through official channels. Regardless of the collection or reporting method, many reports lack enough detailed data to enable attribution of UAP with high certainty.

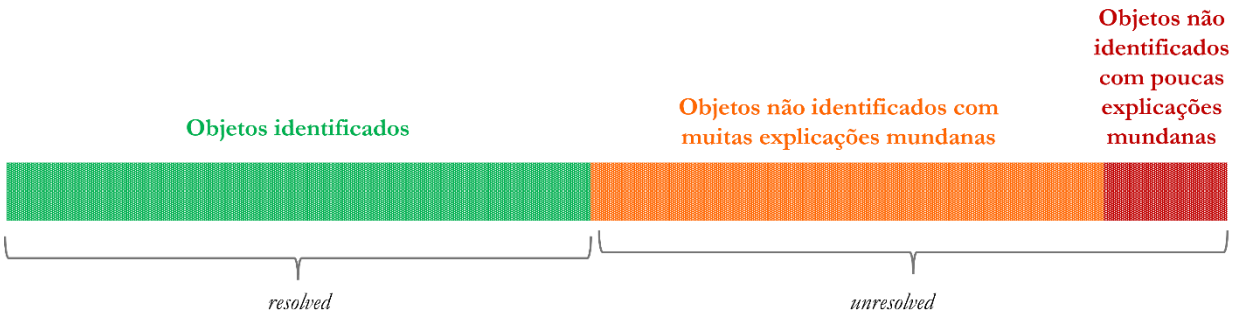
Para o restante, que representa 3,5% do total, a maioria das explicações mundanas triviais **podem ser descartadas com os dados disponíveis**, de forma que o comitê busca encontrar explicações mais refinadas, que podem envolver tecnologias ainda não conhecidas ou interações de sensor ainda não documentadas.

Figura 3: menção aos casos para os quais há dados, mas não há explicação.

DR. KOSLOSKI: That's exactly right. So we don't fully understand the phenomenon enough to say whether or not it's a breakthrough technology or not. So it's a very small percentage of our overall cases that after the initial analysis still have the anomalous characteristics that one could attribute breakthrough technologies to. It's less than 3.5% of our cases. And we're still studying those with our IC and S&T partners, trying to understand what technologies could be used to provide those characteristics.

Ao passo que essa forma de investigação é conhecida, os detalhes de cada investigação em andamento não são conhecidos. Tudo o que foi publicado pelo governo nas levas de documentos foram vídeos, algumas informações (muitas vezes incompletas) sobre eles, bem como uma categoria, que pode ser *resolved* ou *unresolved*. A categoria *unresolved* **engloba todos os vídeos que não foram explicados com confiança de 95%**, não somente os mais enigmáticos, e não sabemos quais o governo considerou enigmáticos – é também possível que a maior parte dos enigmáticos **sequer seja pública**, já que a ignorância do governo perante uma tecnologia inimiga é uma informação melhor mantida em sigilo.

Figura 4: divisão dos dados obtidos pelas diversas iniciativas de investigação do governo.

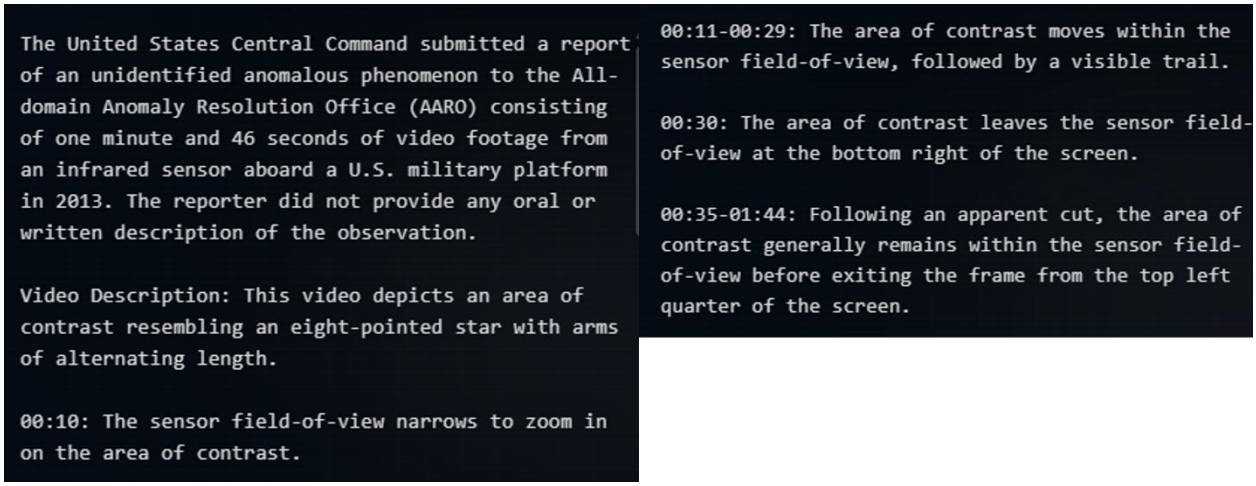


Uma vez sabido o que de fato foi publicado, podemos apresentar nossa proposta. É improvável que o público seja capaz de resolver um caso com confiança maior que 95% por meio da descoberta de algum dado que passou desapercebido pelo governo, mas, como o governo não informa as possíveis explicações, o público é capaz de averiguar, por conta própria, **quais dessas explicações são plausíveis** e **quais dados poderiam confirma-las ou descarta-las**.

4. O QUE É O VÍDEO *CHANDELIER*?

O vídeo conhecido como *Chandelier* foi publicado oficialmente como *DOW-UAP-PR38* na leva de documentos do dia 8 de maio de 2026 (https://www.war.gov/ufo/#DOW-UAP-PR38-Unresolved-UAP-Report-Middle-East-2013). Na versão oficial, afirma-se que o vídeo foi filmado por "**um sensor infravermelho abordo de uma plataforma militar dos Estados Unidos em 2013**", e que **não há descrição oral ou escrita do incidente**.

Figura 5: descrição do vídeo.


The United States Central Command submitted a report of an unidentified anomalous phenomenon to the All-domain Anomaly Resolution Office (AARO) consisting of one minute and 46 seconds of video footage from an infrared sensor aboard a U.S. military platform in 2013. The reporter did not provide any oral or written description of the observation.
Video Description: This video depicts an area of contrast resembling an eight-pointed star with arms of alternating length.
00:10: The sensor field-of-view narrows to zoom in on the area of contrast.
00:11-00:29: The area of contrast moves within the sensor field-of-view, followed by a visible trail.
00:30: The area of contrast leaves the sensor field-of-view at the bottom right of the screen.
00:35-01:44: Following an apparent cut, the area of contrast generally remains within the sensor field-of-view before exiting the frame from the top left quarter of the screen.

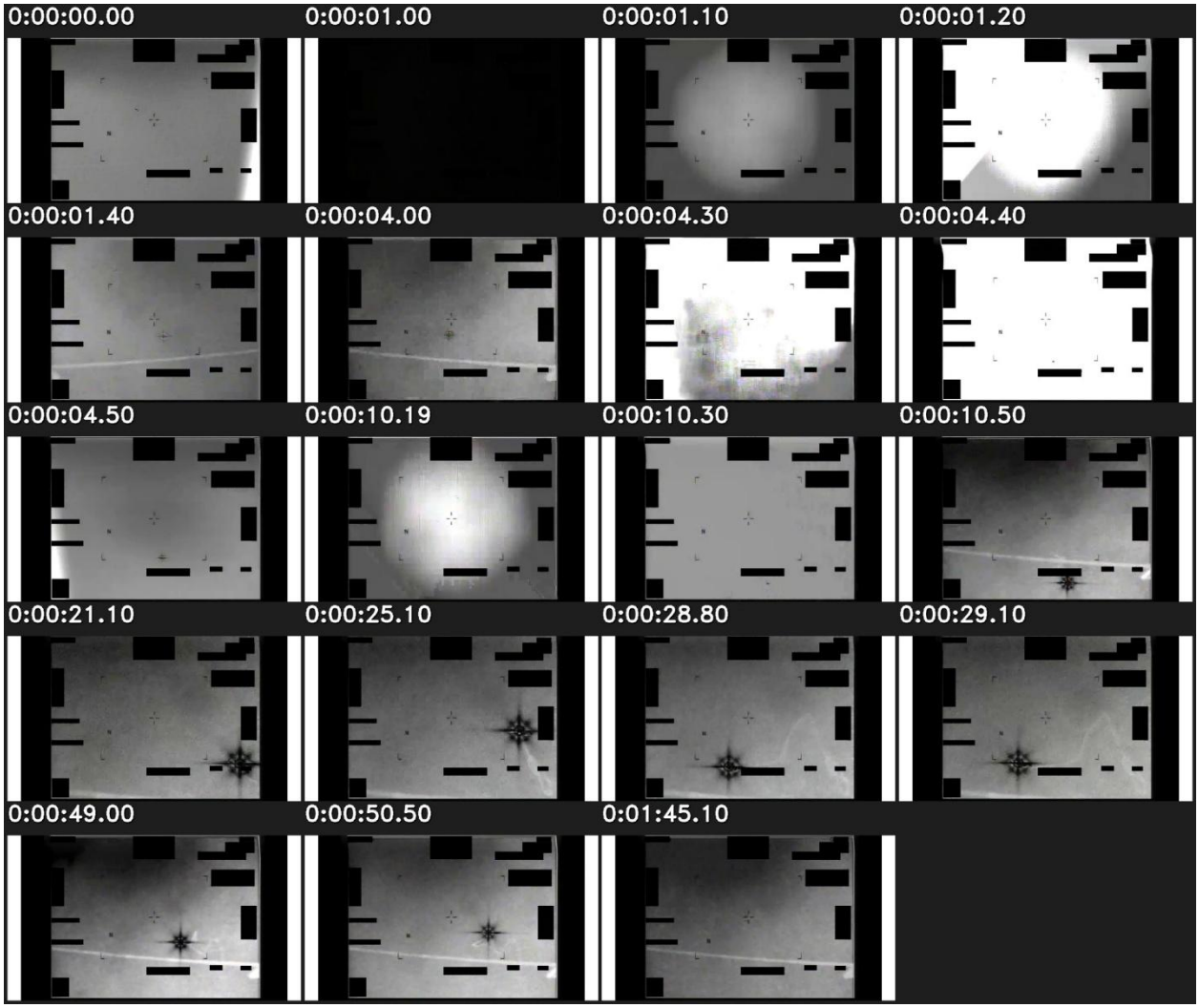
O vídeo mostra **uma área de alto contraste capturada pelo sensor que lembra uma estrela de 8 pontos**, que se move e **é seguida por uma trilha visível** até sair da tela pelo canto inferior direito. Há um corte aparente, e a filmagem recomeça até que ela saia novamente de visão pelo canto superior esquerdo.

Figura 6: cena e dados do vídeo.

>PLAY FOOTAGE
DATE TAKEN [2013-01-01]
DATE POSTED [2026-05-08]
CATEGORY [B-ROLL]
LENGTH [00:01:46]
LOCATION [UL]
Redactions have been made to protect the identity of eyewitnesses, the location of government facilities, or potentially sensitive information about military sites not related to UAP. No redactions have been made to any files released under President Trump's directive concerning information about the nature or existence of any encounter reported as a UAP or related phenomena.

O vídeo mostra **uma dificuldade inicial em filmar o objeto**, com super exposição, seguido do de **um objeto em forma de estrela de oito pontas que deixa um traço**, bem como com **a visualização de outro traço** sem relação na maior parte da duração. Depois que a filmagem é estabilizada, o objeto **sai de enquadramento duas vezes**.

Figura 7: trechos relevantes da filmagem.



A existência deste vídeo, porém, **já era conhecida na internet desde 2024**, quando recebeu esse apelido (https://www.youtube.com/watch?v=iZrIP9BNljE). Na ocasião, Jeremy Corbell, um ufólogo, apresentou apenas uma cena do vídeo como imagem estática e a discutiu em seu podcast com um suposto oficial da inteligência que se manteve anônimo durante uma ligação telefônica. Nos parágrafos abaixo, encontramos a transcrição dessa conversa.

"J.C.: Estou meio chocado que um amigo meu vai conversar comigo, mas sabe, é uma pessoa que tem conhecimento direto do que eu chamo de UAP Chandelier. Foi classificado como UAP pelas nossas agências de inteligência. ´

[..]

J.C.: Então, tenho uma imagem estática de algo que descobri ser chamado de UAP Chandelier. Isso lhe lembra algo?

O.A.: Sim, me lembra.

J.C.: Essa imagem estática, pelas coordenadas, foi feita sobre o Golfo Pérsico.

O.A.: Chama-se Chandelier porque, se você sentar na sua mesa de jantar e olhar para o lustre, verá exatamente isso. Ele é bem pequeno, [...] e o objeto está se movendo em pequenos círculos.

J.C.: E qual a coisa mais impressionante sobre esse vídeo, que o público ainda não viu?

O.A.: É simplesmente uma estrutura bizarra, sem propósito algum, e a velocidade que possui faz com que todos na comunidade de inteligência fiquem fazendo perguntas e tentando descobrir o que é aquilo. Não há asas, nem espaço para alguém ocupar, só tem uma forma bizarra e uma propulsão estranha, e ele desapareceu imediatamente.

[...]"

Ainda que Corbell tenha apenas publicado uma imagem estática, ela **traz diversos dados sobre a tela que foram censurados do vídeo oficial**, e que facilitam nosso trabalho de análise. A imagem de Corbell, porém, **parece ter tido o objeto tratado com um filtro de nitidez para publicação**.

Figura 8: imagem estática.

5. O QUE SABEMOS (E NÃO SABEMOS) SOBRE AS CIRCUNSTÂNCIAS NAS QUAIS O VÍDEO FOI FEITO?

Em primeiro lugar, notam-se as coordenas presentes no canto superior do esquerdo. Elas **apontam para um local no meio do Golfo Pérsico**, entre a costa do Kwait (112 quilômetros do ponto mais próximo) e do Irã (97 quilômetros do ponto mais próximo), com coordenadas decimais *29.161500, 49.449083*.

Figura 9: coordenadas.

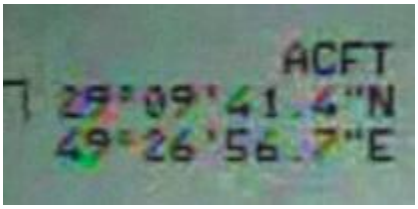
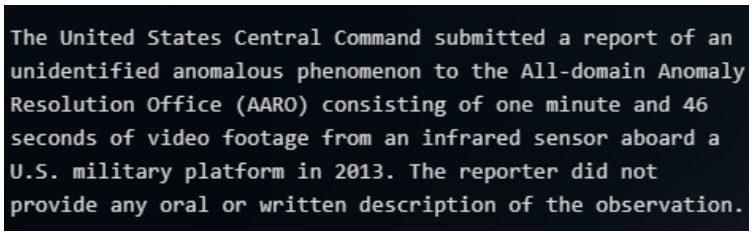


Figura 10: local do avistamento.

Possuímos, também, a informação de que o vídeo **foi feito às 14:06 em algum dia do ano de 2013** – a data não é conhecida, já que a informada (01/01/2013) aparenta ser apenas um valor usado no campo no lugar de uma data classificada.

Figura 11: hora fornecida.

Figura 12: a única informação de data é o ano de 2013.


The United States Central Command submitted a report of an unidentified anomalous phenomenon to the All-domain Anomaly Resolution Office (AARO) consisting of one minute and 46 seconds of video footage from an infrared sensor aboard a U.S. military platform in 2013. The reporter did not provide any oral or written description of the observation.

A estrutura na qual o vídeo foi feito **não é conhecida**, e o termo *platform*, empregado na descrição, **se perde na tradução para o português**: ao invés de designar uma plataforma ancorada no fundo do mar (como uma plataforma de petróleo), o termo **apenas designa uma instalação ou veículo militar dos Estados Unidos**, seja móvel ou fixo.

Porém, ainda que essa informação não tenha sido divulgada, **somos capazes de determinar qual equipamento foi usado na captura**. Graças ao vazamento de Corbell, é possível comparar o texto na tela com outros vídeos, e verificar que **ele é condizente com o *MTS Multi-Spectral Targeting System***, bem que a leitura de altitude e direção **foi cortada do vídeo**.

Figura 13: câmera do drone *MQ-1 Preadtor*(https://www.youtube.com/watch?v=TSctEE3krMU).

É importante notar que, ao passo que a identificação do sensor ocorreu pela comparação com uma filmagem de drone militar, **não sabemos qual o modelo da plataforma utilizada** porque múltiplas plataformas (conhecidas e provavelmente secretas) empregam o mesmo tipo de sensor, incluindo aviões, helicópteros e drones. Até onde sabemos, porém, **o equipamento é instalado em aeronaves**, o que sugere que a filmagem **foi feita de uma aeronave sobre o mar**.

Figura 14: menção do fabricante sobre o sistema.

To date, Raytheon has delivered more than 3,000 MTS sensors to U.S. and international armed forces and successfully integrated 44 variants of the system on more than 20 rotary-wing, Unmanned Aerial System, and fixed-wing platforms – including the MH-60 Blackhawk, the C-130 Hercules, the MQ-9C Reaper, the MQ-1 Predator, and the MQ-1C Gray Eagle.

A especificação técnica do componente se encontra em https://bemil.chosun.com/nbrd/data/10040/upfile/200907/20090718001213.pdf e https://apps.dtic.mil/sti/tr/pdf/ADA472380.pdf, das quais algumas informações aqui são importantes.

Figura 15: sensor instalado em um drone.

Em relação ao campo de visão (que muda conforme o zoom aplicado), é possível, com a câmera infravermelha, **variar entre 34º por 45º até 0,23º por 0,31º** e, nos dois menores campos, **é digital**. Além disso, o zoom funciona de forma discreta: não é possível ampliar a imagem continuamente, mas somente trocar entre algumas opções de zoom.

Figura 16: campo de visão do sensor.

ing Sensor Fields of View (FOV)		TV	IR	IITV
Wide	W-1 45°	33 X 44	33 X 44	--
Medium-Wide	W-2 22°	15X 20	15X 20	--
Medium	M-1 7.6°	5.7 X 7.6	5.7 X 7.6	5.7 X 7.6
	M-2 2.6°	--	--	--
Narrow	M-2 3.7°	1.2 X 1.6	1.2 X 1.6	1.2 X 1.6
	M-3 1.3°	--	--	--
Ultra-Narrow	N-1 0.63°	0.21 X 0.28	0.6 X 0.8	0.6 X 0.8
	N-2 0.22°	--	--	--
	N-2 0.31°	--	--	--
	N-3 0.011°	--	--	--

Figura 17: uso de zoom digital nos campos de visão menores.

- Electronic zoom, IR & TV: 2:1 and 4:1 in smallest FOVs

O sensor **pode ser configurado para seguir um objeto em três modos**: *centroid* permite seguir o centro calculado do objeto (em coordenadas x, y); *area* permite seguir a região correspondente ao objeto; e *feature* permite seguir aspectos específicos do objeto.

Figura 18: modos de rastreio.

- Automatic video tracker: Multimode (centroid, area, and feature)

A forma padrão de saída do sensor é RS-170, o que significa que o vídeo é produzido de forma analógica **em uma resolução original de *640 x 480*, taxa de quadros de *30 fps* e monocromático**.

Figura 19: padrão de saída.

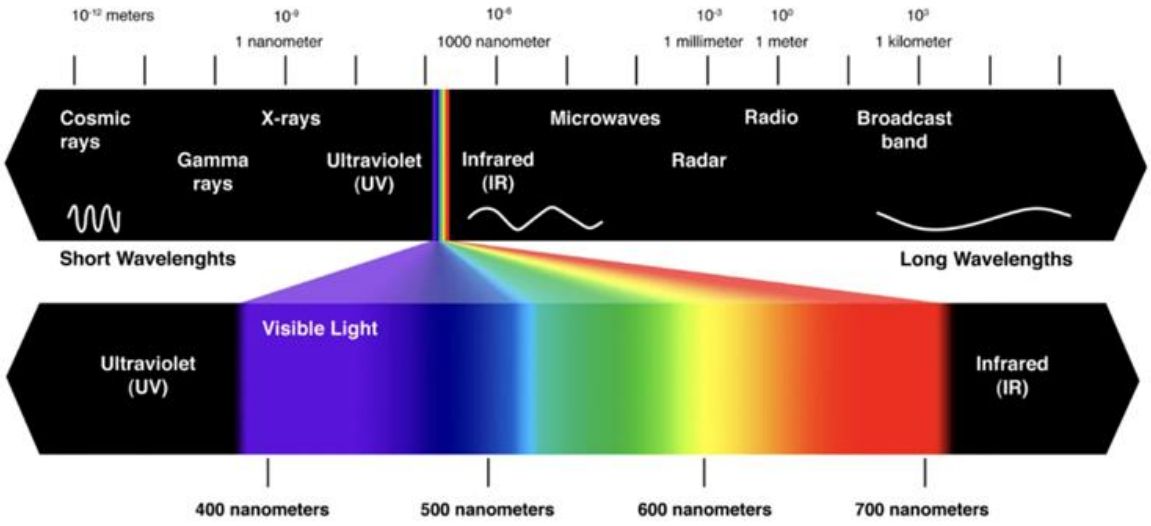
- Video outputs: RS-170 (525-line), digital, other formats available

6. QUAL COMPRIMENTO DE ONDA É OBSERVADO?

O único vídeo que possuímos é uma imagem produzida pelo sensor MTS em um único canal, já que o sensor **não devolve múltiplos canais ao mesmo tempo**. Esse canal, segundo a própria publicação do governo americano, **é o infravermelho**.

Ondas eletromagnéticas possuem frequência e comprimento de onda, ambas as grandezas relacionadas pela velocidade da luz (na equação $c = \lambda f$). O infravermelho corresponde à porção **com comprimento de onda imediatamente superior ao da luz visível**.

Figura 20: localização do infravermelho no espectro de ondas eletromagnéticas.

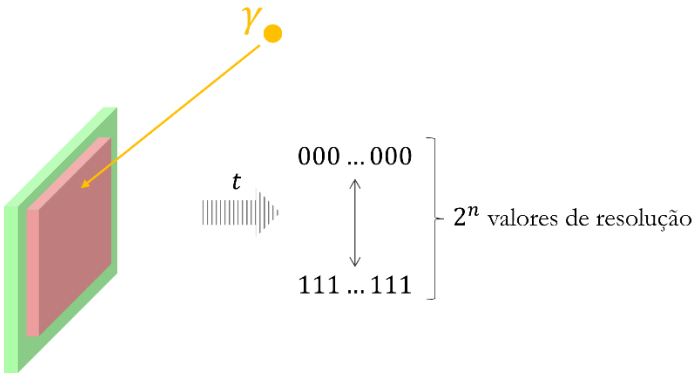


Podemos, ainda, discretizar a onda eletromagnética em fótons (cujo símbolo é γ). Uma fonte de luz em dado comprimento é capaz de excitar átomos através do efeito fotoelétrico em unidades cuja menor energia transmitida é E, e sabemos que E se relaciona com o comprimento de onda da luz pela fórmula:

$$E = \frac{hc}{f}$$

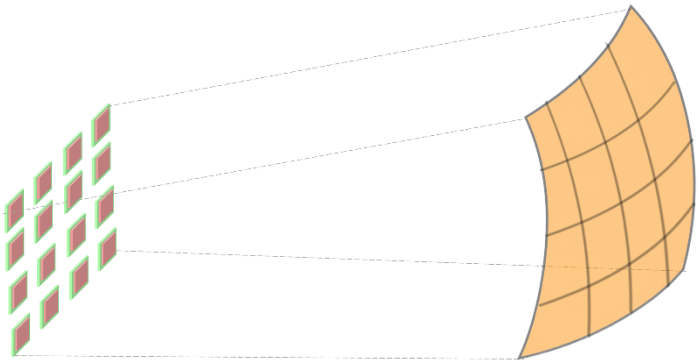
Um único sensor fotoelétrico infravermelho **é capaz de contar quantos fótons com o comprimento de onda infravermelho são recebidos em uma janela de tempo**, e então produzir um valor que varia entre uma sequência n de zeros ou n uns, sendo o valor de n a resolução do sistema.

Figura 21: funcionamento de um sensor infravermelho.



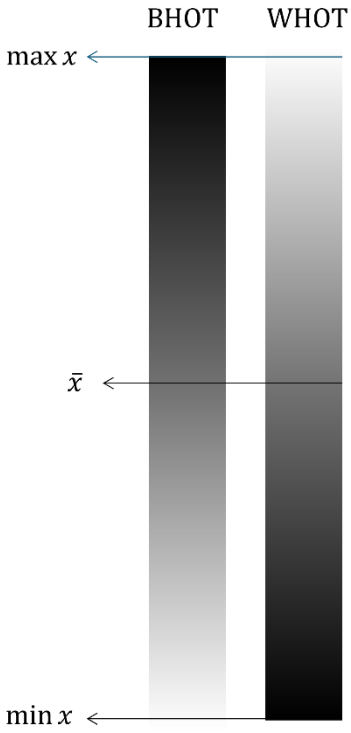
Podemos, então, arranjar múltiplos sensores em uma matriz, formando uma grade. Cada sensor da grade **é posicionado de forma a cobrir uma parte específica do campo de visão**, e, então, o valor produzido por cada sensor **é o total de fótons oriundos daquela parte**.

Figura 22: matriz de sensores.



Um mecanismo chamado *Automatic Gain Control* irá, então, calcular para cada janela de tempo t a média de fótons recebidos entre todos os sensores ($\bar{x}$), o número máximo ($\max x$) e o número mínimo ($\min x$). Esse mecanismo, então, associará esses valores com números (entre 0 e 255) e cores, da forma indicada abaixo – assumindo que preto indica o máximo.

Figura 23: distribuição de cores no intervalo.



Assim, pode-se compor uma imagem em que cada pixel representa, na escala de cores, **o quão perto ou distante o valor de fótons recebidos no sensor está da média**. Com a configuração *BHOT*, a qual mostraremos ser a mais provável nesse caso, pixels pretos **indicam regiões de onde mais fótons vêm**, e pixels brancos **indicam regiões de onde menos fótons vêm**.

Isso, evidentemente, precisa ter um significado no mundo real. No espectro infravermelho, **múltiplos fenômenos podem causar uma mesma leitura**. São eles:

I. **Calor**: todo corpo acima de $0\ \mathrm{K}$ tem partículas carregadas em movimento, o que emite fótons no espectro infravermelho.

II. **Reflexão**: fótons no espectro infravermelho vêm de outras fontes, atingem a superfície do corpo e, então, são refletidos de maneira coesa (espelho) ou difusa (objeto opaco).

III. **Quimioluminescência**: reações exotérmicas produzem moléculas em estado de excitação que, ao retornarem ao estado base, emitem fótons.

IV. **Direta**: uma fonte pode ter, como fim, a emissão de ondas eletromagnéticas em infravermelho de maneira coerente e monocromática.

Na prática, todo objeto filmado com câmera infravermelha representa uma somatória dos quatro fatores acima com contribuições mais ou menos relevantes a depender do tipo de objeto.

Tabela 1: contribuição dos quatro processos para diversas fontes.

Objeto	Calor	Reflexão	Quimioluminescência	Direta
Motor de aeronave	+++	Ø	+++	Ø
Propulsor de míssil	+++	Ø	+++	Ø
Pluma de exaustor	++	Ø	++	Ø
Fuselagem	+	++	Ø	Ø
Balão metálico	Ø	+++	Ø	Ø
Balão de látex	+	+	Ø	Ø
Laser	+	Ø	Ø	+++
Corpo humano	++	Ø	Ø	Ø
Veículo ligado	++	+	Ø	Ø
Fogo	+++	Ø	+++	Ø
Sol (observado diretamente)	+++	Ø	+	+++
Sol (reflexão na água)	Ø	+++	Ø	Ø

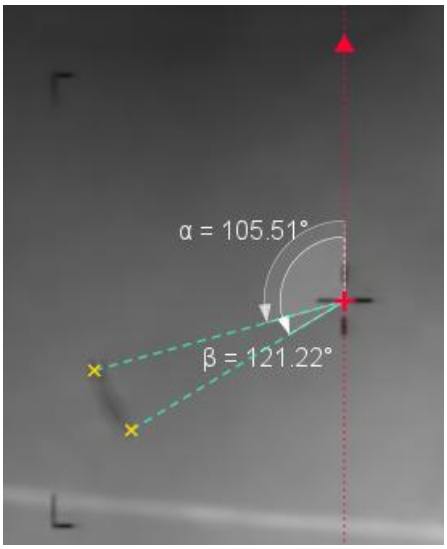
7. PARA QUAL DIREÇÃO A FILMAGEM APONTA?

A imagem de Corbell não revela altitude, mas revela dois dados importantes: **a inclinação vertical da câmera é de 5º**, ao passo que a rotação horizontal (*bearing*) é de 115º. Isso nos permitiria traçar uma única linha, indicando o campo de visão do sensor.

Figura 24: informações no vídeo de Corbell.

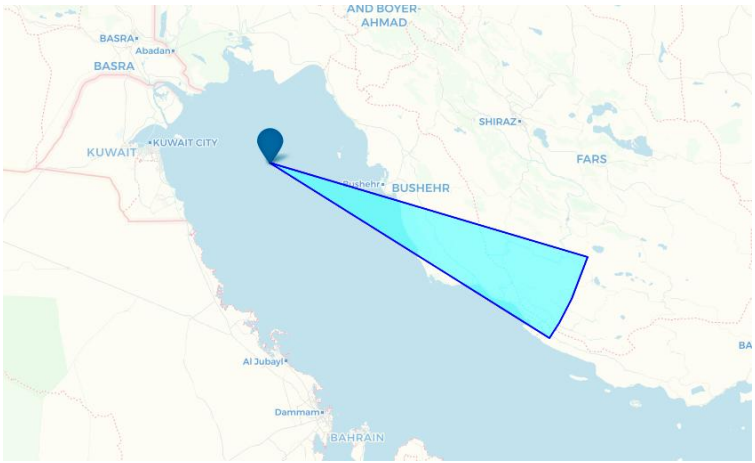
Porém, o vídeo postado pelo governo traz a letra N se movendo pela tela, indicando que **há mudança de rotação horizontal e vertical** durante o vídeo. Com um programa que rastreia o movimento da letra N na tela, podemos usar o *Geogebra* para obter os ângulos e, consequentemente, a variação do ângulo vertical e horizontal ao longo do vídeo. A letra N aparece como um pequeno aro e, então, podemos descobrir que o *bearing* varia entre 105,51º e 121,22º em relação ao norte.

Figura 25: determinação do *bearing*.



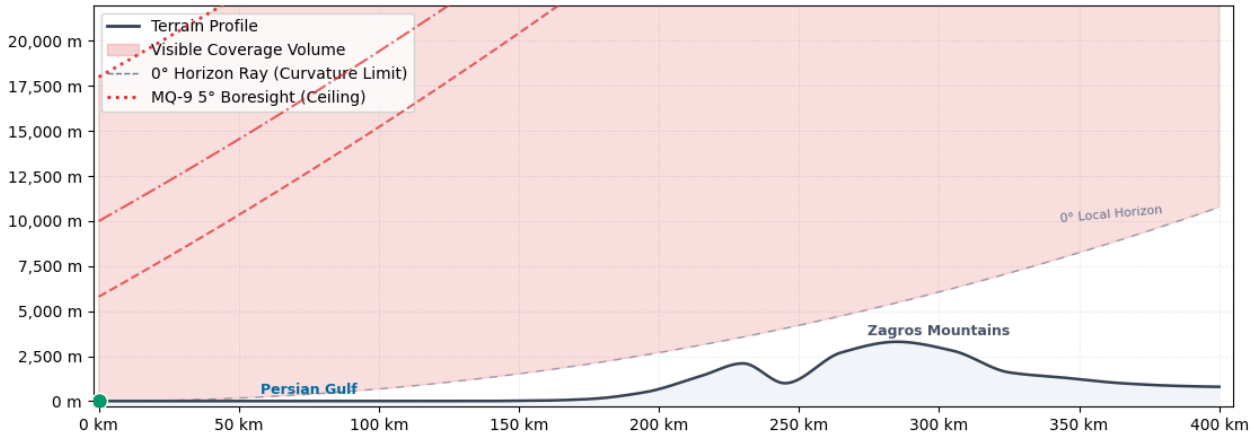
Agora, usamos a coordenada conhecida para traçar o ângulo de visão coberto pela câmera. Como o *bearing* é, por definição, no sentido horário, então **a câmera filma um trecho do céu sobre o Golfo Pérsico e, então, sobre o Irã**.

Figura 26: região filmada.



Porém, falta determinarmos o quê o sensor consegue filmar considerando sua altitude o seu ângulo para cima. Vemos que o sensor não capta nenhum elemento em terra, nem mesmo nas montanhas, o que **significa que o objeto está no ar e em uma altitude maior do que ele**, uma vez que, graças à curvatura da Terra, **nenhuma altitude permite observar terra firme daquele ponto**.

Figura 27: área filmada em diversas altitudes, desde zero até a máxima alcançada pelo drone *MQ-9 Reaper*, com outros veículos no caminho.

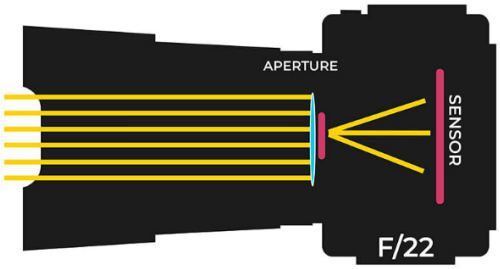


8. QUAL A FORMA REAL DO OBJETO?

O principal aspecto enigmático do vídeo seria a forma do objeto, que lembra um lustre visto por baixo ou uma estrela de oito pontas – algo válido especialmente na época em que Corbell publicou sua imagem, já que, sem o vídeo, não víamos nenhum aspecto do movimento.

No entanto, usuários perceberam que o formato lembra bastante o observado quando ocorre difração. A difração é um fenômeno no qual ondas de luz encontram um obstáculo, refletem nele e interferem consigo mesmas de maneira construtiva ou destrutiva. Em uma câmera, **esse obstáculo é a abertura do sensor**, que permite controlar a quantidade de luz incidida, o campo de visão e minimizar aberrações causadas por imperfeições na lente.

Figura 28: difração.



O sensor utilizado na filmagem é projetado para observar objetos distantes com boa resolução e, por isso, **requer uma grande abertura**. Porém, como não é viável produzir um sensor exageradamente grande, um arranjo de espelhos ao redor dele **é utilizado para redirecionar a luz e permitir maior incidência dentro do sensor**.

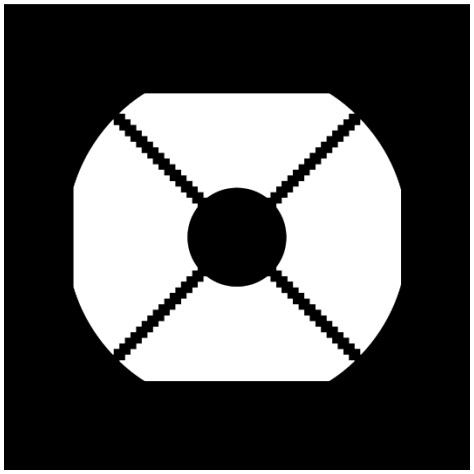
Figura 29: sensor utilizado.

Usuários, então, foram capazes de verificar que **outras filmagens militares trazem artefatos semelhantes**. Uma filmagem já fora do ar, mas capturada (https://web.archive.org/web/20230521010743/https://www.youtube.com/watch?v=PoPyXyn01VY) **mostra um artefato semelhante** em um drone *MQ-9*, que usa o sensor do tipo *MTS-B*.

Figura 30: cena da filmagem.

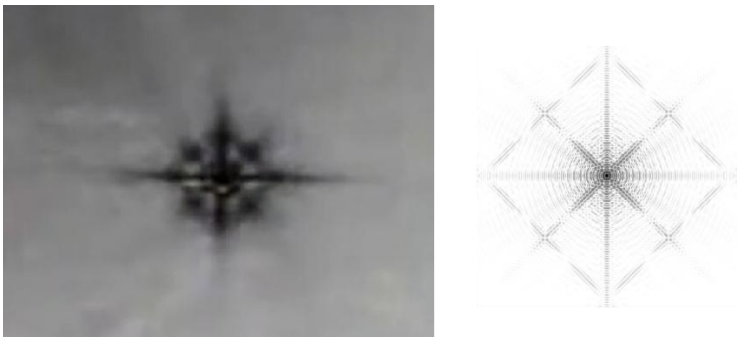
Podemos simular o artefato produzido através de um programa em Python que simula a difração matematicamente, usando um modelo conhecido como a equação de difração de Fraunhofer, e então aplica uma função de atenuação (que representa a perda de intensidade fora da região onde a luz está), seguida de uma função de ganho. Para isso, porém, é preciso fornecer uma imagem da abertura do sensor e estimar a abertura da lente (escolhemos $d = 100\ \text{mm}$, mas a relação vale para até $d = 250\ \text{mm}$).

Figura 31: máscara para a abertura do sensor.



O resultado produzido pelo programa é, então, **validado como bastante semelhante ao artefato observado na imagem**. Esse resultado, aliado ao resultado obtido no vídeo de outro drone com um sensor da mesma família (ou talvez até idêntico), é suficiente para afirmar, com segurança, que **o formato em estrela não corresponde ao verdadeiro formato do objeto**.

Figura 32: comparação entre o artefato e o resultado.



9. A QUE DISTÂNCIA E TAMANHO DE OBJETO ISSO OCORRE?

O tamanho angular de um objeto representa a relação entre seu tamanho (s) e sua distância da câmera (d), e é:

$$\theta_o \approx \frac{s}{d}$$

Para que um objeto seja visto de forma pontual em uma câmera e apresente o aspecto verificado na seção anterior, é necessário que o tamanho angular θ_o seja menor que um limiar θ_m, definido em função do comprimento de onda λ e da abertura da câmera A. No nosso caso, assumimos $\lambda = 4500\ \text{nm}$ e $A = 10\ \text{cm}$, e, assim, temos:

$$\theta_m \approx 1{,}22 \times \frac{\lambda}{A} \approx 1{,}22 \times \frac{4500 \times 10^{-9}}{10 \times 10^{-2}} \approx 5{,}49 \times 10^{-5}\ \text{rad}$$

Então, sabendo deste limite, podemos verificar para quais valores de s e D a relação $\theta_m \leq \theta_o$ se mantém válida. O resultado é o gráfico e a tabela abaixo, que mostram como o máximo tamanho possível do objeto emitindo ondas no espectro infravermelho cresce conforme a distância permitida aumenta.

Figura 33: variação no tamanho com aumento da distância.

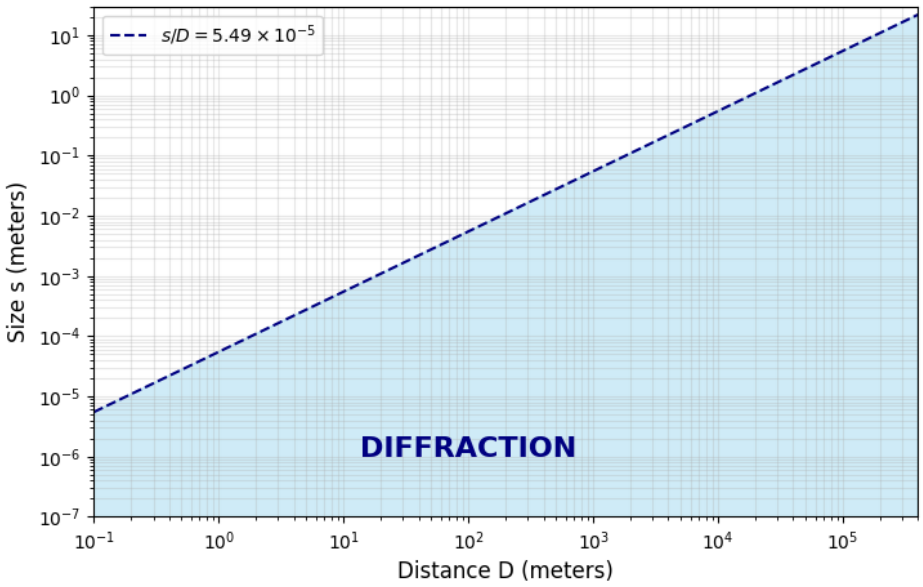


Tabela 2: distâncias, tamanhos e objetos associados já considerando que a fonte está no céu, e não no solo ou mar.

Distância (m)	**Tamanho (m)**	**Objetos e componentes voadores mundanos**
1	$< 0{,}01$	Fuligem e poeira.
5		
10		
50		
100		
250	0,01	Insetos, sinalizadores e ponteiros de lasers.
500	0,02	
1.000	0,05	
5.000	0,27	Drones civis, aeromodelos, balões, pássaros e turbinas de aviões a jato.
10.000	0,54	
25.000	1,37	
50.000	2,74	Drones militares e industriais, planadores, asas delta, balões e bólidos.
100.000	5,49	
150.000	8,23	
200.000	10,98	Pequenos aviões, jatinhos, drones militares, dirigíveis, estágios de foguetes e revoadas.
250.000	13,72	
300.000	16,47	
350.000	19,21	Aviões de combate, jatos comerciais, drones militares e balões de ar quente.
400.000	21,96	

É importante lembrar que o tamanho acima **é somente o tamanho do componente emitindo radiação ou calor**, o que **não necessariamente corresponde ao tamanho do veículo ao qual ele está anexado**. Antes de prosseguirmos para uma determinação exata, iremos analisar duas propostas de identificação que são compatíveis com os dados mencionados acima, mas incompatíveis com o vídeo.

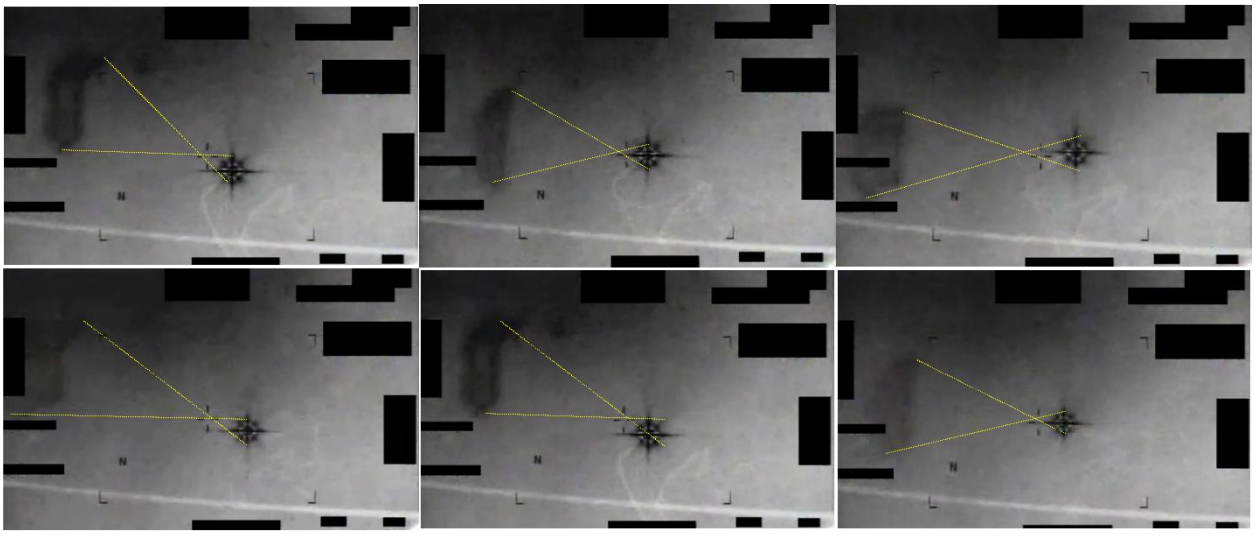
10. VEMOS UM SINALIZADOR PRESO A UM PARAQUEDAS?

Alguns usuários propuseram que um paraquedas poderia ser visto em alguns momentos do vídeo, como mostrado pelo contorno negro abaixo. Nesse caso, a explicação imediata seria um sinalizador ou um drone preso a um paraquedas, ambas práticas comuns militares.

Figura 34: explicações sugeridas.

Existem múltiplas formas de checar essa alegação, mas a mais precisa (e técnica) é calcular o ponto de intersecção entre cada extremidade do paraquedas e a extremidade oposta do círculo de difração. Vemos, em primeiro lugar, que o movimento é a princípio compatível com um paraquedas visto em três dimensões, no qual a distância real entre paraquedas e carga é constante, mas a distância aparente muda pela rotação.

Figura 35: rastreio do ponto de intersecção.



Porém, a **intersecção permanece no centro da tela**, com leves desvios associados ao traçado, que foi feito de forma manual e aproximada. Essa intersecção, em um sistema de paraquedas e carga, esse local **é o centro de rotação do sistema**. Mas, como ele permanece no centro da imagem, então **a câmera precisaria rastrear esse ponto** para produzir o resultado que vemos.

O problema é que o centro de rotação de um sistema entre paraquedas e carga **é um ponto no espaço vazio**, e câmeras **precisam se um objeto ou luz de referência para rastreio**, o que significa que não é razoável assumir que a câmera rastreou o centro de rotação de um paraquedas com carga.

Há, no entanto, uma solução para o problema: em um sistema óptico, um *lens flare* ocorre quando porções dos raios de luz **são refletidos dentro da lente antes de ir até o sensor**, produzindo luzes circulares ao redor da fonte principal. E, em um *lens flare*, a relação que verificamos acima **sempre se conserva em relação ao eixo óptico**.

Figura 36: formação de *lens flare*.

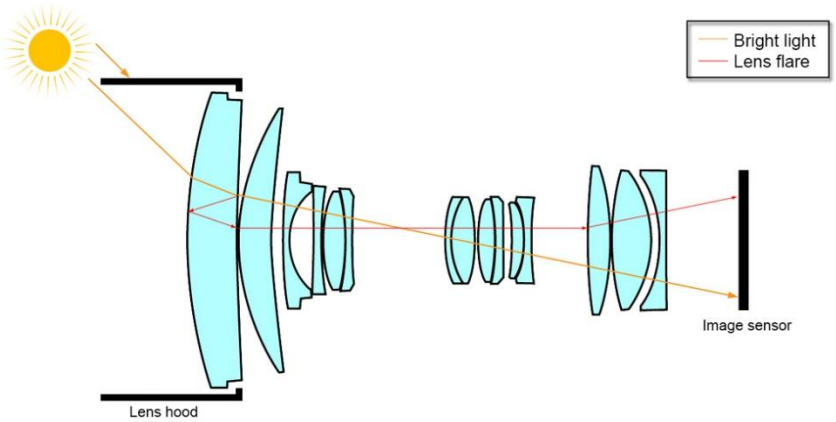
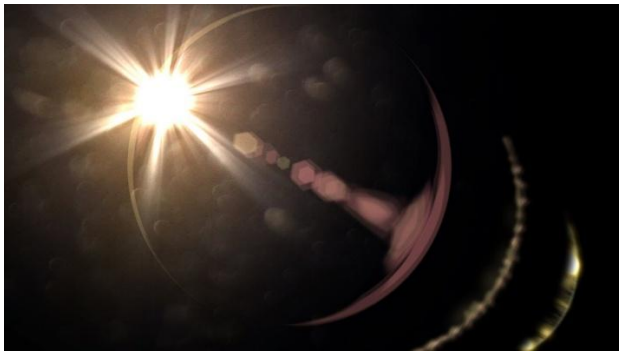


Figura 37: lens flare.

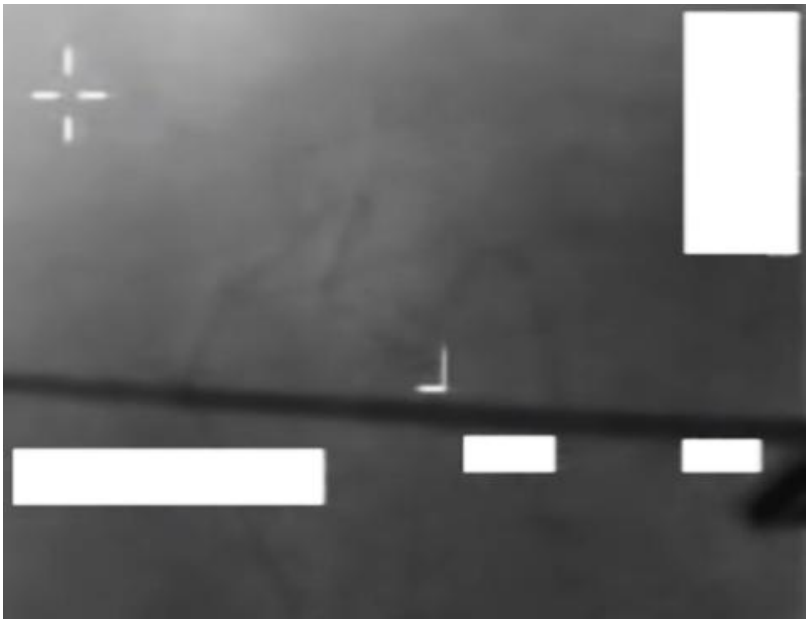


11. VEMOS UM TRAÇO DE CONDENSAÇÃO?

A outra interpretação errônea – associada tanto a sinalizadores quando aviões – é que o traço deixado pelo objeto é um traço de condensação, ou *contrail*. Já sabemos que a câmera se move (afinal, o ponto *N* muda), então, ao combinarmos todos os quadros do vídeo, era se esperar que **os traços desaparecessem assim como o objeto** – já que **ambos deveriam se mover nesse caso**.

Figura 38: combinação de quadros, na qual vimos o traço para o norte.

Figura 39: versão invertida e com contraste ampliado mostra o traço presente.



Porém, **isso não acontece** e o traço **permanece presente na maior parte da filmagem**, sendo incrementado conforme o objeto muda de lugar, e demorando muito para desaparecer. A razão para isso é que o traço **é um efeito produzido diretamente no sensor da câmera, e não no objeto**.

O fenômeno ocorre porque a quantidade fótons recebida pelos sensores que captam a luz **é mais alta que a máxima capacidade que eles em registrá-la**, e, então, ocorre **o que é conhecido como saturação**.

Como esse é um fenômeno do sensor e não da cena filmada, **cada sistema de controle pode implementar o tratamento de saturação de uma maneira**. Um usuário, com uma câmera barata, filmou o Sol na configuração *BHOT* e verificou a presença de um traço negro associado ao sensor e que se desloca com ele.

Figura 40: traço negro.

No caso desta câmera, a saída provavelmente é mero reflexo da janela de tempo: como um valor muito alto foi registrado em quadros consecutivos, é preciso **algumas iterações para que o total somado pelo sensor volte ao normal**. Por outro lado, se o sistema de controle do drone militar opta por desprezar a saída supersaturada enquanto ela permanece assim, **o resultado será um traço branco**.

12. ENTÃO, O QUE O OBJETO PODE SER?

Assim, com todas as questões prévias explicadas, resta apresentar uma identificação provável para o objeto. Um laser apontado a partir do solo ou de uma plataforma no mar era um bom candidato (pois teria um tamanho muito pequeno), mas isso foi descartado quando constatamos que **a filmagem não mostra terra firme ou mar** graças à inclinação do sensor.

Um drone portando um laser **pode ser uma possibilidade**, porém, se um drone é aproximadamente duas ordens de grandeza maior que o diâmetro do laser (de centímetros para metros), **é improvável que o sensor não conseguiria resolver o drone**.

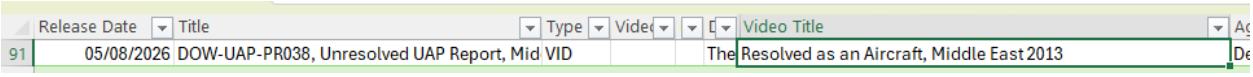
Porém, a turbina de um avião **tem um diâmetro de, aproximadamente, 130 centímetros**. Aviões tem ao menos duas turbinas, mas, para que a câmera seja capaz de distingui-las, é preciso que **a distância entre elas seja menor que o tamanho mínimo** detectado pela câmera. Ao passo que essa distância de cerca de 10 metros em um jato comercial grande, **ela é menor em certos jatos civis**, e **ainda menor em caças**. Esses veículos têm uma assinatura de calor forte nas turbinas, mas **fraca no resto da fuselagem**.

O Irã, país sobre o qual o evento foi filmado, **tem uma frota de cerca de 400 caças**, e as duas turbinas de um caça corresponderiam a um diâmetro maior de cerca de 2,7 metros, **permitindo um avistamento pontual em distâncias maiores que 50 quilômetros**.

Figura 41: turbinas de aviões.

Curiosamente, esse **parece ter sido o resultado obtido pelo governo em outro documento**. Já sabemos que o nome pelo qual o vídeo foi divulgado oficialmente é *DOW-UAP-PR38*, e em uma planilha disponível no site do Departamento de Guerra (https://www.war.gov/Portals/1/Interactive/2026/UFO/uap-release001.csv ou https://web.archive.org/web/20260512191840/https://www.war.gov/Portals/1/Interactive/2026/UFO/uap-release001.csv) traz, em duas colunas, informações conflitantes: uma coluna classifica como *unresolved*, mas outra **marca como *resolved* e cita um avião como explicação**.

Figura 42: entrada na tabela.



As colunas são intituladas *Title* e *Video Title*, e **não sabemos o motivo dessa discrepância**, mas é possível que ela reflita uma alteração feita após o final da investigação e que não foi propagada para o outro campo.

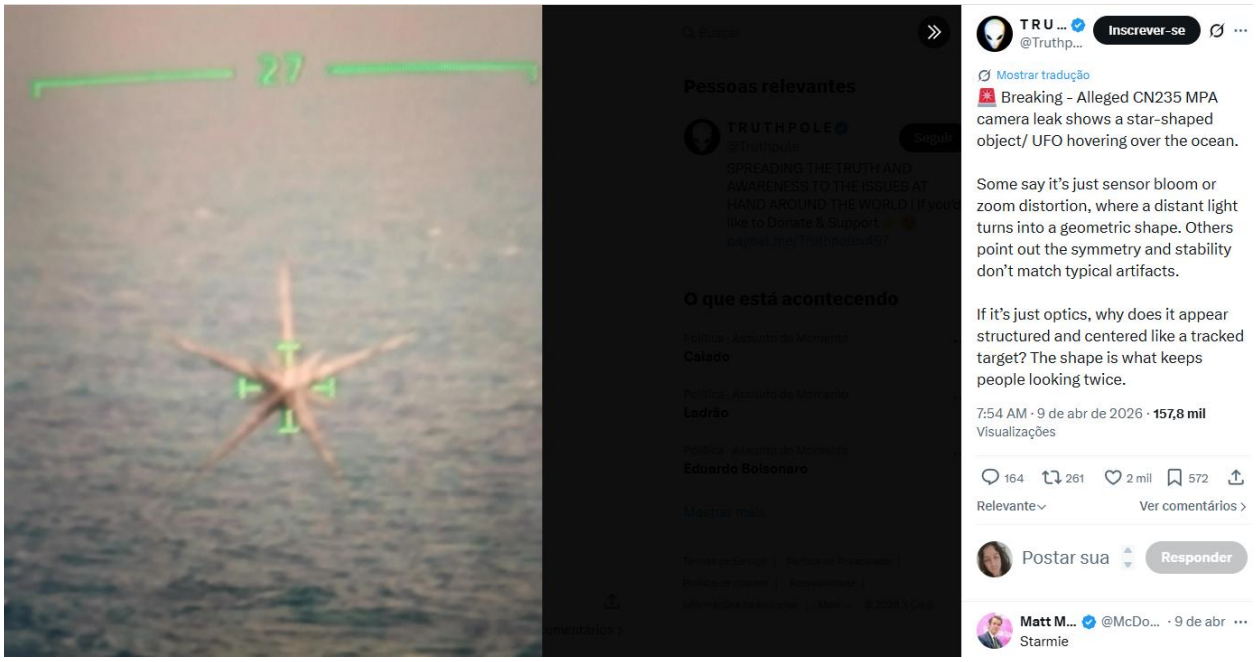
13. O OBJETO É UM OVNI EM FORMA DE ESTRELA?

É importante mencionar que o governo, oficialmente, **não afirmou que o artefato tem a forma de uma estrela de oito pontas**, nem que a forma é o motivo do mistério – afinal, mesmo após identificar a forma, foi necessário **um grande esforço para obter uma hipótese correta**.

As fontes que sugeriram o formato como característica anômala foram **o jornalista Jeremy Corbell** e sua fonte que supostamente é da inteligência, **mas é anônima**. É não só possível, como provável, que a força tarefa do governo **identificou a difração**, mas **considerou o próprio comportamento do objeto pontual enigmático**. Caso a confirmação com confiança de 95% exija uma visualização do avião feita por outro equipamento, é possível que **tenha sido necessário procurar registros de outras plataformas da época**.

Porém, muitos viram semelhança com um objeto divulgado em abril de 2026, cujo formato era parecido com de uma estrela.

Figura 43: postagem original (https://x.com/Truthpole/status/2042194518431150281/photo/1).


Pessoas relevantes
TRUTHPOLE
O que está acontecendo
Calado
Ladrão
Eduardo Bolsonaro
TRU...
@Truthp...
Inscrever-se
Mostrar tradução
Breaking - Alleged CN235 MPA camera leak shows a star-shaped object/ UFO hovering over the ocean.
Some say it's just sensor bloom or zoom distortion, where a distant light turns into a geometric shape. Others point out the symmetry and stability don't match typical artifacts.
If it's just optics, why does it appear structured and centered like a tracked target? The shape is what keeps people looking twice.
7:54 AM · 9 de abr de 2026 · 157,8 mil Visualizações
164
261
2 mil
572
Relevante
Ver comentários
Postar sua
Responder
Matt M... @McDo... · 9 de abr
Starmie

O problema sobre esse arquivo é que ele contém a marca d'água da *SynthID*, um recurso adicionado pelos geradores de imagens do *Google*. A empresa instrui (https://support.google.com/gemini/answer/16722517) a validar através do *Gemini* com um comando, e isso **produz um resultado positivo**. Perceba que, aqui, não estamos obtendo um resultado puramente generativo, já que o comando *@SynthID* **inicia o algoritmo determinístico de validação de marca d'água**.

Figura 44: validação da *SynthId*.

@SynthID

Análise e mais 1

Análise

✓ Pergunta respondida com sucesso

SynthID

✓ Pergunta respondida com sucesso

Tente de novo sem apps

Com base na análise efetuada, detetei que partes desta imagem foram editadas ou geradas com ferramentas de IA da Google.

A imagem apresenta um objeto em forma de estrela sob uma mira digital, mas o padrão de marca de água digital (SynthID) indica a presença de conteúdo sintético ou manipulado através de modelos de inteligência artificial da Google. Para mais informações sobre como esta tecnologia funciona, pode consultar support.google.com/gemini?p=synthid.

Outros, no entanto, se propuseram a usar as capacidades generativas de inteligências artificias para ampliar a qualidade da filmagem oficial, e isso **não é uma ferramenta forense** porque **é incapaz de recuperar dados da imagem original**. Os dados produzidos dessa forma **não são nada além de tentativas probabilísticas para identificação do objeto**.

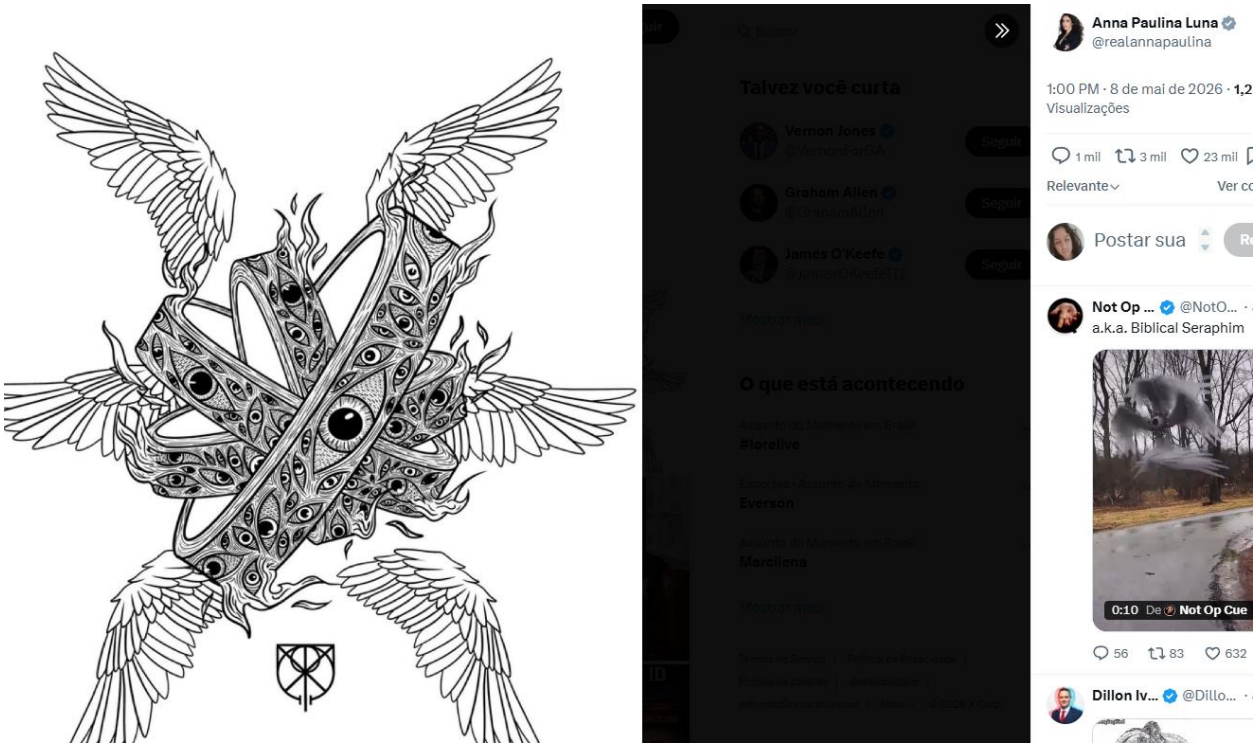
Figura 45: tentativas do tipo.

UAP Juan @planethunter56 · 10 de mai
AI does a pretty good educated rendition of yesterday's chandelier UAP. Imagine seeing this oddly shaped UAP in the sky... knowing that there's sentience behind it 👀.
Gerald @ChubbyGuns · 8 de mai
This is by far the most interesting one to me from what I seen so far. Reminds me of that "Chandelier" / "Cruciform" UAP that was floating around awhile back

14. O OVNI É UM ANJO BÍBLICO?

A congressista Anna Paulina Luna parece ter sugerido (https://x.com/realannapaulina/status/2052780595294454126/photo/1v) que se trata do avistamento de um anjo bíblico ao postar a imagem abaixo no mesmo dia da publicação da primeira leva de documentos. Luna é livre para ter crenças pessoais, mas **advogar por uma hipótese requer demonstração que não foi apresentada**.

Figura 46: publicação de Luna.



Outros viram evidências do símbolo em imagens históricas, como os símbolos vistos em uma pintura da crucificação de Jesus (https://uk.news.yahoo.com/ufos-discovered-historical-paintings-114905870.html).

Figura 47: símbolos na pintura.

Porém, esses símbolos **são personificações do Sol e da Lua comuns em pinturas sérvias do século XIV**, tradição da qual essa pintura faz parte.

Figura 48: origem do símbolo.

O símbolo da estrela aparece em outras culturas, como a suméria, **para representar corpos cuja visão é de uma estrela, como Vênus**, cuja personificação era Ishtar.

15. CONCLUSÕES

Assim, podemos concluir que o vídeo conhecido com Chandelier possui uma explicação mundana que pode ser constatada pelo público: trata-se de **um avião ou caça**, em **alguma altitude sobre o Irã ou em sua costa,** sendo **filmado em infravermelho** por uma aeronave americana. Curiosamente, o governo dos Estados Unidos **parece sustentar nossa explicação em um dos documentos**.

A forma em estrela de 8 pontas **é produto da difração**, e verifica-se quando aplicamos modelos matemáticos em uma imagem feita para simular o aparato do sensor. Se isso ocorre, então esperamos **um tamanho angular compatível com esse par de turbinas a mais de 50 quilômetros de distância**.

O traço deixado pelo objeto, por outro lado, **é a saturação no sensor sendo dissipada** e não um objeto físico, uma vez que ele acompanha a câmera e só desaparece quando o zoom digital é aplicado.